



PATENT
ATTORNEY DOCKET NO. 04265352

THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re: application of:

Marcus Braun

Serial No.: 10/815,394

Filing Date: April 1, 2004

For: **SURGICAL INSTRUMENT**

Mail Stop: No Fee
Commissioner For Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Group Art Unit: 3731

Examiner: UNKNOWN

CERTIFICATE OF MAILING BY "EXPRESS MAIL"
"EXPRESS MAIL" Mailing Label No. EV 113359205 US
Date of Deposit: October 13, 2004

I hereby certify that this paper or fee is being deposited with the United States Postal Service "Express Mail Post Office to Addressee" under 37 CFR 1.10 on the date indicated above and is addressed to: Mail Stop: No Fee, Commissioner For Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450

By: Timothy Hubalik


Signature of Person Mailing Papers

TRANSMITTAL LETTER

Dear Sir:

Transmitted herewith for the above-identified patent application are:

1. Priority document; and
2. Postcard acknowledging receipt of same.

Respectfully submitted,

By

David M. Thimmig
Attorney Reg. No. 36,034

Dated: October 13, 2004
MAYER, BROWN, ROWE & MAW LLP
P.O. Box 2828
Chicago, IL 60690-2828
Customer No. 26565
(312) 701-8593



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 103 14 828.0
Anmeldetag: 01. April 2003
Anmelder/Inhaber: Tuebingen Scientific Surgical Products GmbH,
72074 Tübingen/DE
Bezeichnung: Chirurgisches Instrument
IPC: A 61 B 17/00

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 23. September 2004
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Wallner

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

BEST AVAILABLE COPY

TBK

TIEDTKE - BÜHLING - KINNE & PARTNER (GbR)



TBK-Patent POB 20 19 18 80019 München

Patentanwälte

Dipl.-Ing. Reinhard Kinne
Dipl.-Ing. Hans-Bernd Pellmann
Dipl.-Ing. Klaus Grams
Dipl.-Ing. Aurel Vollnhals
Dipl.-Ing. Thomas J.A. Leson
Dipl.-Ing. Dr. Georgi Chivarov
Dipl.-Ing. Matthias Grill
Dipl.-Ing. Alexander Kühn
Dipl.-Ing. Rainer Böckelen
Dipl.-Ing. Stefan Klingele
Dipl.-Chem. Stefan Bühling
Dipl.-Ing. Ronald Roth
Dipl.-Ing. Jürgen Fallner
Dipl.-Ing. Hans Ludwig Trösch

Rechtsanwälte

Michael Zöbisch

1. April 2003
DE 37904

Tuebingen Scientific Surgical Products GmbH
72074 Tuebingen, Deutschland

„Chirurgisches Instrument“

Dresdner Bank	München	Kto. 3939 844	BLZ 700 800 00
Deutsche Bank	München	Kto. 286 1060	BLZ 700 700 10
Postbank	München	Kto. 67043 804	BLZ 700 100 80
Mizuho Corp. Bank	Düsseldorf	Kto. 8104233007	BLZ 300 207 00
UFJ Bank Limited	Düsseldorf	Kto. 500 047	BLZ 301 307 00

AVN313

Telefon: +49 89 544690
Telefax (G3): +49 89 532611
Telefax (G3+G4): +49 89 5329095
E-Mail: postoffice@tbk-patent.de
Internet: <http://www.tbk-patent.de>
Bavariaring 4-6, 80336 München

Chirurgisches Instrument

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung betrifft ein chirurgisches Instrument für die minimal invasive Chirurgie gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

Aus der DE 100 36 108 ist ein chirurgisches Instrument dieser Gattung bekannt. Dieses besteht im wesentlichen aus einem Rohrschaft, an dessen einem proximalen Ende ein Instrumentengriff angeordnet ist, mittels dem ein an dem gegenüberliegenden distalen Ende des Rohrschafts angeordneter Instrumentenkopf über Getriebezüge betätigbar ist. Der Instrumentenkopf läßt sich um die Längsachse des Rohrschafts drehen sowie bezüglich des Rohrschafts verschwenken bzw. neigen und trägt zudem einen Effektor in Form einer Art Zange oder Greifer, deren eines Zangenstück schwenkbar am Instrumentenkopf gelagert und mittels des Instrumentengriffs betätigbar ist.

Konkreter ausgedrückt ermöglichen die Getriebezüge, dass zumindest eine erste Bewegung des Instrumentengriffs, beispielsweise auslösbar durch die Handrotation einer Bedienerperson, in eine Rotation des Effektors unter einem bestimmten Übersetzungsverhältnis zu dieser Betätigungsbewegung transformiert wird. Hierdurch ist es möglich, den Effektor trotz der relativ eingeschränkten Bewegungsmöglichkeit einer menschlichen Hand um beispielsweise bis zu 300° zu drehen und damit komplizierte Bewegungsabläufe ohne Umgreifen am Handgriff zu realisieren. Des weiteren wird eine zweite Bewegung des Instrumentengriffs, beispielsweise dessen Abwinkeln bezüglich des Rohrschafts, in eine Neigungsbewegung des Instrumentenkopfs umgesetzt.

Die Getriebezüge innerhalb des Instrumentengriffs und des Rohrschafts sind derart ausgelegt, dass eine weitestgehend entkoppelte Betätigung jeder einzelnen Bewegung des Instrumentenkopfs sowie des Effektors ermöglicht wird. Allerdings sind derartige Getriebe zwangsläufig äußerst kompliziert und benötigen demzufolge auch ausreichend Bauraum. Darüber hinaus ist eine vollständige Entkopplung der einzelnen Bewegungen nicht gänzlich gewährleistet.

Angesichts dieses Stands der Technik ist es eine Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ein chirurgisches Instrument dieser Gattung zu schaffen, bei welchem Bewegungen eines Instrumentenkopfs voneinander entkoppelt über einen Instrumentengriff ausführbar sind.

Diese Aufgabe wird durch ein chirurgisches Instrument mit den Merkmalen gemäß dem Patentanspruch 1 gelöst.

Der Kern der Erfindung besteht demzufolge in der Anordnung eines Bewegungskompensationselements, das in dem Rotations-Getriebezug integriert ist und das bei einer Betätigung des Instrumentengriffs für ein Verschwenken des Instrumentenkopfs gleichzeitig den Rotations-Getriebezug derart antreibt, dass eine durch die Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs verursachte Betätigung des Rotations-Getriebezugs kompensiert und damit eine Rotationsbewegung des im Instrumentenkopf gelagerten Effektors verhindert wird. Auf diese Weise ist es möglich, unabhängig von der jeweiligen Abwinkelungsposition des Instrumentenkopfs die Rotationsposition des Effektors einzustellen und/oder aufrecht zu erhalten.

Vorzugsweise besteht der zweite Getriebezug aus dem Bewegungskompensationselement vorzugsweise in Form einer

Zahnradwelle, die in der Schwenkachse des Griffstücks am Rohrschaft gelagert ist und die eine Rotations-Betätigung am Griffstück auf eine im Rohrschaft gelagerte Drehwelle überträgt, die in ein Übertragungs Zahnrad greift, das in einer Schwenkachse des Effektors am Rohrschaft gelagert ist und das mit einem an einer Längsachse des Effektors befestigten Abtriebszahnrad kämmt. Sobald das Griffstück für ein Abwinkeln des Effektors in der Schwenkachse geschwenkt wird, wird die Zahnradwelle entsprechend mit gedreht und treibt über die Drehwelle das Übertragungs Zahnrad an. Weiter vorzugsweise ist das Übersetzungsverhältnis zwischen der Zahnradwelle und dem Übersetzungs Zahnrad so bestimmt, dass der Drehwinkel des Übersetzungs Zahnrads bei einem Verschwenken des Griffstücks jenem Drehwinkel entspricht, den das Abtriebszahnrad bei der Abwinkelung des Effektors ausführt, sodass die Relativposition zwischen Übersetzungs Zahnrad und Abtriebszahnrad beibehalten wird und eine erzwungene Rotation des Effektors unterbleibt.

Diese Ausgestaltung hat den Vorteil, dass keine zu den ersten und zweiten Getriebezügen zusätzlichen Kompensationseinrichtung vorgesehen werden müssen und daher die gesamte Einrichtung in einem kleinen Bauraum untergebracht werden kann.

Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche.

Die Erfindung wird nachstehend anhand eines bevorzugten Ausführungsbeispiels unter Bezugnahme der begleitenden Zeichnungen näher erläutert.

Fig. 1 zeigt eine Perspektivenansicht eines chirurgischen Instruments gemäß einem bevorzugten Ausführungsbeispiels der Erfindung,

Fig. 2 zeigt einen ersten Getriebezug für ein Verschwenken eines Instrumentenkopfs mittels eines Instrumentengriffs,

Fig. 3 zeigt eine Teilschnittansicht des ersten Getriebezugs im Schwenkbereich des Instrumentenkopfs,

Fig. 4 zeigt einen zweiten Getriebezug für ein Rotieren des Instrumentenkopfs mittels des Instrumentengriffs,

Fig. 5 zeigt eine Teilschnittansicht des zweiten Getriebezugs im Schwenkbereich des Instrumentenkopfs und

Fig. 6a-6c zeigen Schnittdarstellungen eines dritten Getriebezugs im Schwenkbereich des Instrumentenkopfs zur Betätigung einer am Instrumentenkopf gelagerten Zange.

In der Fig. 1 ist ein vollständiges chirurgisches Instrument gemäß einem bevorzugten Ausführungsbeispiel der Erfindung in einer Perspektivenansicht dargestellt. Das erfindungsgemäße chirurgische Instrument hat demzufolge einen multifunktionalen Instrumentengriff 1, der an einem proximalen Ende oder Endabschnitt eines vorzugsweise aus nichtrostendem Stahl, einer Stahllegierung oder einem Kunststoffmaterial gefertigten Rohrschafts 2 angeordnet ist, sowie einem mit einem Effektor 3 bestückten oder bestückbaren Instrumentenkopf 4, der an dem anderen, distalen Ende des Rohrschafts 2 vorgesehen ist.

Generell ist der Instrumentenkopf 4 an dem betreffenden Rohrschaftende so gelagert, dass er bezüglich des Rohrschafts 2 verschwenkt bzw. abgewinkelt werden kann,

wohingegen der Effektor 3 in jeder Abwinkelposition des Instrumentenkopfs 4 um dessen Längsachse gedreht bzw. rotiert werden kann, wobei die beiden vorstehend genannten Bewegungen mittels des Instrumentengriffs 1 ausführbar sind. Hierzu sind am Instrumentengriff 1 eine Anzahl von Handhaben oder Betätigungsmechanismen vorgesehen, die über entsprechende Getriebezüge innerhalb des Instrumentengriffs 1 sowie des Rohrschafts 2 mit dem Instrumentenkopf 4 bzw. dem Effektor 3 wirkverbunden sind, um die einzelnen Bewegungen des Instrumentenkopfs 4 und des Effektors 3 unabhängig voneinander, d.h. entkoppelt ausführen zu können.

Konkret besteht der Instrumentengriff 1 aus einem ergonomisch geformten Griffstück 5, das schwenk- bzw. neigbar am Rohrschaft 2 montiert ist und an dem eine erste Handhabe 6, vorliegend vorzugsweise in Form eines Drehknopfs sowie eine zweite Handhabe 7, vorliegend vorzugsweise in Form eines Griffhebels gelagert sind. Somit besitzt der Instrumentengriff 1 gemäß dem bevorzugten Ausführungsbeispiel der vorliegenden Erfindung insgesamt drei Betätigungsmechanismen für drei unabhängige Bewegungen des bzw. am Instrumentenkopf 4. An dieser Stelle sei ausdrücklich darauf hingewiesen, dass der Instrumentengriff 1 auch weniger Betätigungsmöglichkeiten aufweisen kann, etwa jeweils nur einen Betätigungsmechanismus für ein Verschwenken des Instrumentenkopfs 4 und Drehen des Effektors 3.

Der äußere Aufbau des Instrumentengriffs 1 insbesondere mit Bezug auf den Betätigungsmechanismus für ein Verschwenken bzw. Abwinkeln des Instrumentenkopfs 4 sowie den zugehörigen Abwinklungs-Getriebezug ist in den Fig. 2 und 3 dargestellt.

Das in Fig. 2 idealisiert dargestellte Griffstück 1 ist über ein fest mit dem Griffstück 1 verbundenes Kulissenelement 8 in Form einer Drehwelle oder Drehscheibe mit dem Rohrschaft 2 schwenkbar verbunden. Hierbei ist die Drehwelle 8 vorzugsweise senkrecht zum Rohrschaft 2 sowie zum Griffstück 1 ausgerichtet und beabstandet das Griffstück 1 vom Rohrschaft 2 derart, dass dieses im wesentlichen parallel zum Rohrschaft 2 an diesem vorbei verschwenkt werden kann.

Die Drehwelle 8, welche einen zentralen Durchgangskanal 9 zur Aufnahme nachfolgend noch beschriebener Getriebeteile ausbildet, ist an ihrer einen, dem Rohrschaft 2 zugewandten Stirnseite mit einer Kulissenführung 10 in Form einer nockenförmigen Nut ausgebildet, in die ein Mitnehmerstift 11 eingreift, welcher an einem im Rohrschaft 2 gelagerten, axial verschiebbaren Schubrohr 12 befestigt ist. Die Nut 10 ist dabei derart ausgebildet, dass bei einer Drehbewegung der Drehwelle 8 durch entsprechendes Schwenken des Griffstücks 1 der Mitnehmerstift 11 in der Nut 10 entlang gleitet und dabei eine Zwangs-Ausgleichsbewegung in Längsrichtung des Rohrschafts 2 ausführt, die auf das Schubrohr 12 übertragen wird und je nach Drehrichtung der Drehwelle 8 zu einer Hin- und Herbewegung des Schubrohrs 12 innerhalb des Rohrschafts 2 führt.

Der dem Kulissenelement 8 abgewandte, distale Endabschnitt des Schubrohrs 12 ist mit einer längs sich erstreckenden Lasche 13 ausgebildet, die über das distale Ende des Schubrohrs 12 vorsteht und an ihrem freien Endabschnitt ein Scharnier bzw. Scharnierösen 14 bildet. Des weiteren ist die Stirnseite des Rohrschafts 2 an seinem distalen Endabschnitt in einem Winkel von vorzugsweise 45° abgeschrägt und mit seitlichen Gelenkösen 15 ausgebildet, an denen der Instrumentenkopf 4 schwenkbar über

Gelenkzapfen oder Stifte angelenkt ist. Dieser besteht ebenfalls aus einem Rohrstück 16, dessen eine Stirnseite, an der Anlenkösen 17 für ein Verbinden mit dem Rohrschaft 2 bzw. dessen Gelenkösen 15 ausgebildet sind, ebenfalls in einem Winkel von vorzugsweise 45° abgeschrägt ist und zwar derart, dass sich nach einem Anlenken des Instrumentenkopfs 4 am Rohrschaft 2 die beiden vorstehend genannten Schrägen ergänzen und ein Abwinkeln des Rohrstücks 16 bezüglich des Rohrschafts 2 um ca. 90° vorzugsweise 70° ermöglichen.

Des weiteren ist an der abgeschrägten Stirnseite des Rohrstücks 16 ein Scharnier bzw. Scharnierösen 18 ausgebildet. An den schubrohrseitigen sowie den rohrstückseitigen Scharnierösen 14; 18 ist ein Kipphebel 19 jeweils anscharniert, welcher folglich zur Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 radial nach außen versetzt ist und eine axiale Translationsbewegung des Schubrohrs 12 auf das Rohrstück 16 überträgt, wodurch dieses um dessen Schwenkachse geschwenkt wird.

Im nachfolgenden wird anhand der Fig. 4 und 5 der Betätigungsmechanismus für eine Rotation des im Instrumentenkopf 4 gelagerten Effektors 3 sowie der zugehörige Rotations-Getriebezug beschrieben.

Wie noch aus der Fig. 2 zu entnehmen ist, stellt das vorstehend genannte Rohrstück 16 des Instrumentenkopfs 4 gleichzeitig ein Gehäuse bzw. eine Aufnahme für den Effektor 3 dar. Unabhängig davon, um welche Art Effektor es sich dabei handelt, also unabhängig davon, ob als Effektor beispielsweise ein Nadelhalter, ein Greifer, eine Zange oder Schere zum Einsatz kommt, besitzt dieser eine vorzugsweise hohle Rotationsachse 20, die in das Rohrstück 16 des Instrumentenkopfs 4 drehbar eingesetzt und gegen eine Axialbewegung gesichert ist. Die Länge dieser

Rotationsachse 20 ist dabei so gewählt, dass diese in etwa im Bereich der Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 endet und an ihrem freien, zu dieser Schwenkachse ragenden Ende mit einem Abtriebs-Stirnrad 21 versehen ist, das drehfest an der Rotationsachse 20 des Effektors 3 befestigt ist. Insbesondere in der Fig. 2 ist die Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 durch eine Strich-Linie durch die Ösen 15 dargestellt.

Wie aus der Fig. 5 ferner zu entnehmen ist, befindet sich auf der Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 ein Drehmoment-Übertragungsstirnrad 22, welches an einem der beiden nicht weiter dargestellten Schwenkzapfen des Instrumentenkopfs 4, welche die idealisiert dargestellte Schwenkachse bilden, drehbar gelagert und mit dem Abtriebs-Stirnrad 21 in Kämmeingriff ist. Das Drehmoment-Übertragungsstirnrad 22 ist wiederum mit einem Antriebs-Stirnrad 23 in Kämmeingriff, welches auf einer innerhalb des Schubrohrs 12 (in den Fig. 4 und 5 nicht dargestellt) drehbar geführten Antriebswelle 24 drehfest montiert ist, wie dies insbesondere in der Fig. 4 gezeigt ist. An einem dem Antriebs-Stirnrad 23 gegenüberliegenden Ende der Antriebswelle 24 ist gemäß der Fig. 4 ein weiteres Drehmoment-Einleitungsstirnrad 25 drehfest angeordnet, welches mit einer Zahnradwelle 26 in Kämmeingriff ist, die in dem innerhalb des Kulissenelements 8 ausgebildeten zentralen Durchgangskanal 9 gelagert ist.

Das Kulissenelement 8 ist in der Fig. 4 nicht weiter dargestellt.

Die Zahnradwelle 26 ist schließlich mit einer Betätigungswelle 27, bzw. einem daran befestigten Stirnrad 28 innerhalb des Griffstücks 1 in Kämmeingriff, welche mit

der einen Handhabe, vorliegend dem Drehknopf 6, fest verbunden ist.

Bei einer Betätigung des Drehknopfs 6 wird dessen Drehbewegung über die Betätigungswelle 27 innerhalb des Griffstücks 1, die Zahnradwelle 26, die daran sich anschließende Antriebswelle 24 innerhalb des Schubrohrs 12 sowie das Übertragungsstirnrad 22 auf den Effektor 3 übertragen und dieser gedreht. Der Drehknopf 6 wird dabei in vorteilhafter Weise mit den Fingern insbesondere mit Daumen und Zeigefinger der Bedienerhand betätigt, während das Griffstück 1 in Hand gehalten wird. Es ist somit möglich, jede beliebige Rotation am Effektor 3 zu erzeugen, ohne dass der Bediener am Griffstück 1 selbst umgreifen muss. An dieser Stelle sei ferner noch darauf hingewiesen, dass die Antriebswelle 24 sowie das Schubrohr 12 in Axialrichtung relativ beweglich zueinander angeordnet sind. D.h. eine durch ein Verschwenken des Handgriffs 1 ausgelöste Drehung des Kulissenelements 8 bewirkt zwar eine Translationsbewegung des Schubrohrs 12. Gleichzeitig wird jedoch die Antriebswelle 24 in Position, d.h. in Kämmeingriff mit der Zahnradwelle 26 gehalten, wodurch das Schubrohr 12 eine axiale Relativbewegung zum Rohrschaft 2 wie auch zur Antriebswelle 24 ausführt.

Schließlich wird nachfolgend der Betätigungsmechanismus für den Effektor 3, d.h. dessen Funktionen selbst sowie den zugehörigen Effektor-Getriebezug anhand der Fig. 5 und 6a-6c beschrieben.

Gemäß der Fig. 5 ist der Effektor 3 in dem vorliegenden Ausführungsbeispiel der Erfindung als eine Zange mit einer feststehenden sowie einer bewegbaren, d.h. schwenkbaren Zangenbacke 29; 30 ausgebildet. Die feststehende Zangenbacke 29 bildet zusammen mit der Rotationswelle 20

des Effektors 3 eine Einheit und ist vorzugsweise einstückig mit der Rotationswelle 20 ausgebildet, wohingegen die bewegbare Zangenbacke 30 an einem Ende schwenkbar an der feststehenden Zangenbacke 29 angelenkt ist.

Die bewegbare Zangenbacke 30 bildet eine Anlenkstelle 31 für einen Schubbolzen 32, der innerhalb der Rotationswelle 20 relativ verschiebbar gelagert ist, sodass durch dessen Axialverschiebung eine Schwenkbewegung der bewegbaren Zangenbacke 30 mit möglichst großer Übersetzung bewirkt wird. Der Schubbolzen 32 ist, wie dies insbesondere in den Fig. 6a - 6c dargestellt wird, mittels einer Feder 33 axial in Öffnungsrichtung der Zange vorgespannt, die innerhalb der Rotationsachse 20 den Schubbolzen 32 umgibt. Hierfür bildet der Schubbolzen 32 einen Wellenabsatz, an dem sich die Vorspannfeder 33 an ihrem einen Ende abstützt. Das andere Ende der Vorspannfeder 33 ist gegen die feststehende Zangenbacke 29 abgestützt. Ein aus der Rotationsachse 20 in Richtung zur Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 herausragendes Endstück 34 des Schubbolzens 32 ist kugelförmig ausgebildet, wobei der Radius des Kugelskopfs 34 vorliegend vorzugsweise ca. 2.5 mm beträgt.

Die vorstehend genannte Antriebswelle 24 für das rotorische Antreiben des im Instrumentenkopf 3 gelagerten Effektors 3 ist mit einer im wesentlichen durchgehenden Axialbohrung (nicht weiter gezeigt) versehen. In dieser Axialbohrung ist ein Schubstab 35 axialverschieblich, sowie relativ zur Antriebswelle 24 drehbar geführt, dessen dem Schubbolzen 32 zugewandte Stirnseite entsprechend den Abschrägungen der rohrschaftseitigen wie auch schubrohrseiten distalen Stirnseiten d.h. vorzugsweise 45° in die selbe Richtung abgeschrägt ist. Der Schubbolzen 32 ist mittels der Feder 33 gegen diese abgeschrägte Stirnfläche des Schubstabs 35

vorgespannt und kommt mit dieser in Anlage. Dabei ist die Anlagefläche zwischen dem Schubstab 35 und dem Schubbolzen 32 aufgrund der vorstehend beschriebenden Kugelkopfform des Bolzens 32 im wesentlichen punktförmig und zwar unabhängig von dem Abwinkelungsgrad des Instrumentenkopfs 4 sowie unabhängig von der Rotationsposition des Effektors 3.

Wie aus der Fig. 6a zu erkennen ist, sind der Schubbolzen 32 wie auch der Schubstab 35 für den Fall, dass die Abwinkelung des Instrumentenkopfs 4 bezüglich des Rohrschafts 2 im wesentlichen 0° beträgt, axial zueinander ausgerichtet. Darüber hinaus ist der Schubbolzen 32 in dieser Stellung des Instrumentenkopfs 4 so positioniert, dass der Mittelpunkt des Kugelkopfs 34 des Schubbolzens 32 in etwa in der Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 liegt.

Der Schubstab 35 ist an seinem proximalen Ende über ein nicht im Einzelnen gezeigtes Getriebe 36 mit dem Betätigungshebel 7 verbunden, der, wie Eingangs dieser Beschreibung bereits kurz ausgeführt wurde, schwenkbar am Griffstück 1 gelagert ist.

Die Funktionsweise des erfindungsgemäßen chirurgischen Instruments wird nachfolgend im Einzelnen beschrieben.

Eine Rotation des im Instrumentenkopf 4 gelagerten Effektors 3 erfolgt durch eine Betätigung des an einem Ende des Griffstücks 1 gelagerten Drehkopfs 6, wobei der Drehknopf 6 wie vorstehend bereits ausgeführt wurde, soweit um seine Drehachse gedreht werden kann, dass eine ca. 360° Rotation am Effektor 3 realisiert wird, ohne dass am Griffstück 1 notwendiger Weise umgegriffen werden muss. Diese Drehbewegung wird über die Betätigungswelle 27 auf die Zahnradwelle 26 übertragen, welche wiederum ihre Drehbewegung auf die innerhalb des Schubrohrs 12

verlaufende Antriebswelle 24 weiter gibt. Die Drehbewegung der Antriebswelle 24 bewirkt eine Drehbewegung des Übertragungsstirnrads 22, welches die Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 quasi überbrückt und damit eine Rotationsbewegung des Effektors 3 innerhalb des Rohrstücks 16 des Instrumentenkopfs 4 um die Rohrstückachse auslöst.

Um eine Abwinkelung, d.h. eine Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs 4 und damit des Effektors 3 zu bewirken, muß gemäß dem vorliegenden Ausführungsbeispiel das gesamte Griffstück 1 um die Längsachse des Kulissenelements 8 geschwenkt werden. In anderen Worten ausgedrückt, bewirkt eine Schwenkbewegung des Griffstücks 1 bezüglich des Rohrschafts 2 eine Drehbewegung des drehfest mit dem Griffstück 1 verbundenen Kulissenelements 8. Gleichzeitig jedoch wird aufgrund der Tatsache, dass durch den Kämmeingriff zwischen der Betätigungsachse 27 und der Zahnradwelle 26 eine Art Selbsthemmung durch Reibung (Wirkungsgrad des Getriebes) entsteht, welche ggf. durch leichtes Halten des Betätigungsknopfs 6 sowie durch die Haftreibung zwischen Betätigungsknopf 6 und Griffstück 1 noch unterstützt wird, die Zahnradwelle 26 mit dem Kulissenelement 8 mit gedreht.

Die Drehung des Kulissenelements 8 wird über die Kulisse bzw. Nut 10 an der Stirnseite des Elements 8 sowie den Mitnehmerzapfen 11 in eine Axialbewegung des Schubrohrs 12 übertragen, die über den anscharnierten Kipphebel 19 zu einer Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs 4 um dessen Schwenkachse transformiert wird. Diese Schwenkbewegung führt jedoch zwangsläufig auch das Abtriebsstirnrad 21 aus, welches an der Rotationsachse des Effektors 3 fixiert und mit dem Übertragungsstirnrad 22 in Kämmeingriff ist. Würde demzufolge das Übertragungsstirnrad 22 bei dieser Betätigungsart, d.h. der Verschwenkbetätigung, feststehen,

würde die Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs 3 ein gleichläufiges Abrollen des Abtriebsstirnrads 21 an dem Übertragungsstirnrad 22 bewirken und somit zwangsläufig zu einer überlagerten Rotationsbewegung des Effektors 3 führen.

Wie vorstehend jedoch ausgeführt wurde, wird die Zahnradwelle 26 bei einer Schwenkbewegung des Griffstücks 1 zusammen mit dem Kulissenelement 8 mitgedreht und treibt dabei die Antriebswelle 24 innerhalb des Schubrohrs 12 an. Die Übersetzung zwischen der Zahnradwelle 26 und der Antriebswelle 24 ist dabei so berechnet, dass das Übertragungsstirnrad 22 durch die Antriebswelle 24 um einen solchen Drehwinkel gedreht wird, der dem Drehwinkel entspricht, welcher durch das Abtriebsstirnrad 21 bei einer entsprechenden Abwinkelung des Instrumentenkopfs 4 hervorgerufen wird, wodurch sich beide Drehungen aufgrund ihrer Gegenläufigkeit kompensieren. Bei dieser Konstellation wird die Relativposition zwischen dem Übertragungsstirnrad 22 und dem Abtriebsstirnrad 21 auch während der Abwinkelungsbewegung des Instrumentenkopfs 4 beibehalten, so dass der Effektor 3 in jeder Abwinkelungsposition des Instrumentenkopfs 4 bzw. während einer Abwinkelungsbewegung in seiner augenblicklichen Rotationsposition bezüglich des Instrumentenkopfs 4 gehalten wird.

Um eine Betätigung des Effektors 3 d.h. dessen Funktion selbst zu bewirken, ist in dem vorliegenden bevorzugten Ausführungsbeispiel der am Griffstück 1 schwenkbar gelagerte Hebel 7 vorgesehen. Wie bereits vorstehend zu den Fig. 6a-6c ausgeführt wurde, ist der Hebel 7 über ein nicht weiter dargestelltes Umlenkgetriebe oder einen entsprechenden Gelenkmechanismus mit dem in der Drehwelle 24 gelagerten Schubstab 35 wirkverbunden, welcher sich bei

einer entsprechenden Betätigung des Hebels 7 relativ zur Drehwelle 24 axial hin- und herbewegt. Auch ein einfacher Bowdenzug oder ein Umlenkhebel wäre für eine Kraftübertragung auf den Schubstab 35 denkbar.

Die Fig. 6a zeigt nunmehr die Relativlage des Schubstabs 35 sowie des Schubbolzens 32 in 0°-Abwinkelposition des Instrumentenkopfs 4 bei geöffneter Zange, die Fig. 6b zeigt die Relativlage des Schubstabs 35 sowie des Schubbolzens 32 in ca. 45°-Abwinkelposition des Instrumentenkopfs 4 bei geöffneter Zange und die Fig. 6c zeigt die Relativlage des Schubstabs 35 sowie des Schubbolzens 32 in ca. 45°-Abwinkelposition des Instrumentenkopfs 4 bei geschlossener Zange.

Wie aus den Fig. 6a-6c zu entnehmen ist, wird der Schubbolzen 32 durch die Vorspannkraft der Feder 33 in ständiger Anlage mit der abgeschrägten oder gefasten distalen Stirnfläche des Schubstabs 35 gehalten. Bei einer Verschiebung des Schubstabs 35 in Richtung Instrumentenkopf 4 im Fall einer 0°-Abwinkelung des Instrumentenkopfs 4 gemäß der Fig. 6a wird der Schubbolzen 32 mit gleicher Geschwindigkeit und Wegstrecke wie der Schubstab 35, d.h. ohne Übersetzung, entgegen der Vorspannkraft der Feder 33 verschoben, wodurch die daran angelenkte Zangenbacke 30 in Schließrichtung verschwenkt wird.

An dieser Stelle sei darauf hingewiesen, dass durch die Verschiebetätigkeit des Schubstabs 35 der Schubbolzen 32, d.h. insbesondere der Mittelpunkt des Bolzenkopfradius nur annähernd auf der Schwenkachse des Instrumentenkopfs 4 verbleibt, sich also bei einer Abwinkelungsbewegung des Instrumentenkopfs 4 auf einer Art Kreisbahn bewegt. Wie jedoch eingangs der Figurenbeschreibung bereits ausgeführt wurde, sind die Stellwege für ein Öffnen und Schließen

beispielsweise der Zange aufgrund der eingestellten Übersetzungen so gering, dass der Kreisbahnradius zwar theoretisch berechenbar ist, jedoch bereits schon aus fertigungstechnischen Gründen (Eigenelastizität der verwendeten Materialien, Maßtoleranzen und Spiel an den Gelenkverbindungen und Getriebeteilen) keinen relevanten Einfluß auf Zangenstellung hat. In anderen Worten ausgedrückt, wird die Zangenstellung durch die Position des Hebels 7 bestimmt, welcher wiederum von einer Bedienerperson gehalten wird und damit beispielsweise auch unkontrollierbaren Handbewegungen (Zitterbewegungen) unterliegt. Derartige aufgrund manueller Betätigungen erzeugte Störungen sind im Vergleich zu jenen Störungen, welche durch die vorstehend beschriebene Kreisbahnbewegung erzeugt werden, wesentlich größer und daher praktisch alleinig maßgeblich.

D.h. unabhängig von der aktuellen Position des Schubstabs 35 bzw. des Schubbolzens 32 bewirkt eine Abwinkelung des Instrumentenkopfs 4 generell nicht nur ein Verschwenken des Schubbolzens 32 bezüglich des Schubstabs 35 sondern auch ein geringes Abgleiten des Bolzenkopfs 34 auf der abgeschrägten Stirnfläche des Schubstabs 35. Durch diese geringe Abgleitbewegung bleibt der Anlagekontakt des Schubbolzens 32 auf der Stirnfläche erhalten, wobei jedoch nur eine solche Ausgleichs-Längsbewegung des Schubbolzens 32 in Folge seiner Abgleitbewegung erfolgt, die zu keiner praktisch relevanten Veränderung der Schließ- oder Öffnungsposition am Effektor 3 führt. Gleichzeitig jedoch wird eine Art Kraftumlenkmechanismus geschaffen, um eine Längsbewegung des Schubstabs 35 in eine Längsbewegung des nunmehr im Winkel zum Schubstab 35 stehenden Schubbolzens 32 durch die Abschrägung der Schubstab-Stirnfläche zu bewirken.

In anderen Worten ausgedrückt, wird der Schubstab 35 bei einer Abwinkelungsposition $> 0^\circ$ gemäß der Fig. 6b in Schließrichtung des Effektors 3 verschoben, wie dies in der Fig. 6c dargestellt ist, gleitet die abgeschrägte Stirnfläche des Schubstabs 35 längs am Bolzenkopf 34 vorbei und übt dabei eine Vorschubkraft auf den Schubbolzen 32 aus, der sich dementsprechend in Schließrichtung des Effektors 3 bewegt.

Zusammenfassend läßt sich ein Erfindungsgedanke also beschreiben als ein chirurgisches Instrument mit einem Rohrschaft 2, an dessen proximalem Ende ein einen Effektor 3 drehbar lagernden Instrumentenkopf 4 schwenkbar gelagert ist und an dessen distalem Ende ein Instrumentengriff 1 angeordnet ist, der über einen Abwinkelungs-Getriebezug eine Schwenk- bzw. Abwinkelbewegung des Instrumentenkopfs 4 und über einen Rotations-Getriebezug eine Rotationsbewegung des Effektors 3 bewirkt. Ein Bewegungskompensationselement vorzugsweise in Form einer Zahnradwelle 26 ist in dem Rotations-Getriebezug integriert, das bei einer Betätigung des Abwinkelungs-Getriebezugs über den Instrumentengriff 1 mit betätigt wird und den Rotations-Getriebezug derart antreibt, dass eine durch die Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs 4 verursachte Betätigung des Rotations-Getriebezugs bzw. Teile davon kompensiert wird.

Patentansprüche

1. Chirurgisches Instrument bestehend aus einem Rohrschaft (2), an dessen einem Ende ein Effektor (3) drehbar sowie schwenkbar gelagert ist und an dessen anderem Ende ein Instrumentengriff (1) angeordnet ist, der über einen ersten Getriebezug eine Schwenkbewegung und über einen zweiten Getriebezug eine Rotationsbewegung des Effektors (3) bewirkt, **gekennzeichnet durch**

ein Bewegungskompensationselement (26), das in dem zweiten Getriebezug integriert ist und das bei einem Antrieb des ersten Getriebezugs mittels des Instrumentengriffs (1) für ein Verschwenken des Effektors (3) den zweiten Getriebezug derart antreibt, dass ein durch die Schwenkbewegung des Effektors (3) verursachter Antrieb des zweiten Getriebezugs kompensiert wird.

2. Chirurgisches Instrument nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass**

der Instrumentengriff (1) einen mit dem ersten Getriebezug wirkverbundenen Verschwenkungs-Betätigungsmechanismus (8, 9, 10, 11) und einen mit dem zweiten Getriebezug wirkverbundenen Rotations-Betätigungsmechanismus (6, 26, 27) hat, die unabhängig voneinander betätigbar sind, um den in einem Instrumentenkopf (4) gelagerten Effektor (3) zu drehen und den Instrumentenkopf (4) mit samt dem Effektor (3) abzuwinkeln.

3. Chirurgisches Instrument nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet, dass**

das Bewegungskompensationselement (26) mittels des Instrumentengriffs (1) insbesondere mittels des Rotations-

Betätigungsmechanismus (6, 27, 26) als auch mittels des Verschwenkungs-Betätigungsmechanismus (8, 9, 10, 11) gleichzeitig antreibbar ist.

4. Chirugisches Instrument nach Anspruch 2 oder 3, **dadurch gekennzeichnet, dass**

der Verschwenkungs-Betätigungsmechanismus (8, 9, 10, 11) eine Schwenklagerung (8) des Instrumentengriffs (1) am Rohrschaft (2) beinhaltet, in der das Bewegungskompensationselement (26) vorzugsweise in Form einer Zahnradwelle so angeordnet ist, dass dieses durch eine Schwenkbewegung des Instrumentengriffs (1) mit drehbar ist, um den zweiten Getriebezug anzutreiben.

5. Chirugisches Instrument nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet, dass**

der zweite Getriebezug folgende Elemente hat:
das Bewegungskompensationselement (26), welches auch als Bestandteil des Rotations-Betätigungsmechanismus (6, 27, 26) des Griffstücks (1) eine Rotations-Betätigung auf eine im Rohrschaft (2) gelagerte Drehwelle (24) überträgt, die in ein Übertragungszahnrad (22) greift, das in einer Schwenkachse des Effektors (3) am Rohrschaft (2) gelagert ist und das mit einem an einer Längsachse des Effektors (3) befestigten Abtriebszahnrad (21) kämmt.

6. Chirugisches Instrument nach Anspruch 5, **dadurch gekennzeichnet, dass**

der erste Getriebezug folgende Elemente hat:
ein die Schwenklagerung des Griffstücks (1) bildendes, sowie mit dem Griffstück (1) drehfest verbundenes Kulissenelement (8), das mit einem im Rohrschaft (2) gelagerten Schubrohr (12) so in Eingriff ist, um eine Schwenkbewegung des Griffstücks (1) in eine Axialbewegung des Schubrohrs (12) zu transformieren, welches an seinem

dem Instrumentenkopf (4) zugewandten Ende über einen Gelenkmechanismus (13, 14, 18) mit dem Instrumentenkopf (4) wirkverbunden ist um diesen bei einer Axialverschiebung um seine Schwenkachse mit dem Rohrschaft (2) zu verschwenken.

7. Chirugisches Instrument nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet, dass**

das Kulissenelement (8) zu einer Drehwelle geformt ist, an deren einer Stirnseite eine aus einer nutenförmigen Nockebahn bestehenden Kulisse (10) ausgebildet ist in die ein am Schubrohr (12) befestigter Mitnehmerstift (11) eingreift.

8. Chirugisches Instrument nach einem der Ansprüche 4 bis 6, **dadurch gekennzeichnet, dass**

der Rotations-Betätigungsmechanismus (6, 27, 26) aus einer am Instrumentengriff (1) gelagerten Handhabe vorzugsweise in Form eines Drehknopfs (6) besteht, die mit einer im Griff (1) gelagerten Betätigungswelle (27) verbunden ist, welche mit der Zahnradwelle (26) über ein Zahnradgetriebe (28) in Wirkeingriff ist.

9. Chirugisches Instrument nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet, dass**

das Übersetzungsverhältnis des Zahnradgetriebes (28) so bestimmt ist, dass bei einer Verschwenkung des Instrumentengriffs (1) um einen beliebigen Winkel (α), welches eine Abwinkelung des Instrumentenkopfs (4) um einen Winkel (β) bewirkt, die Drehwelle (24) um einen solchen Winkel gedreht wird, dass das auf der Schwenkachse des Instrumentenkopfs (4) gelagerte Übertragungszahnrad (22) um den gleichen Winkel (β) wie der Instrumentenkopf (4) gedreht wird, wodurch die Relativposition zwischen Übertragungszahnrad (22) und Abtriebszahnrad (21) unverändert bleibt.

Patentanwälte

Dipl.-Ing. Reinhard Kinne
Dipl.-Ing. Hans-Bernd Pellmann
Dipl.-Ing. Klaus Grams
Dipl.-Ing. Aurel Vollnhals
Dipl.-Ing. Thomas J.A. Leson
Dipl.-Ing. Dr. Georgi Chivarov
Dipl.-Ing. Matthias Grill
Dipl.-Ing. Alexander Kühn
Dipl.-Ing. Rainer Böckelen
Dipl.-Ing. Stefan Klingele
Dipl.-Chem. Stefan Bühling
Dipl.-Ing. Ronald Roth
Dipl.-Ing. Jürgen Faller
Dipl.-Ing. Hans Ludwig Trösch

Rechtsanwälte

Michael Zöbisch

1. April 2003

DE 37904

Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft ein chirurgisches Instrument mit einem Rohrschaft, an dessen proximalem Ende ein einen Effektor drehbar lagernden Instrumentenkopf schwenkbar gelagert ist und an dessen distalem Ende ein Instrumentengriff angeordnet ist, der über einen Abwinkelungs-Getriebezug eine Schwenk- bzw. Abwinkelbewegung des Instrumentenkopfs und über einen Rotations-Getriebezug eine Rotationsbewegung des Effectors bewirkt. Ein Bewegungskompensationselement ist in dem Rotations-Getriebezug integriert, das bei einer Betätigung des Abwinkelungs-Getriebezugs über den Instrumentengriff mit betätigt wird und den Rotations-Getriebezug derart antreibt, dass eine durch die Schwenkbewegung des Instrumentenkopfs verursachte Betätigung des Rotations-Getriebezugs bzw. Teile davon kompensiert wird.

Fig. 1

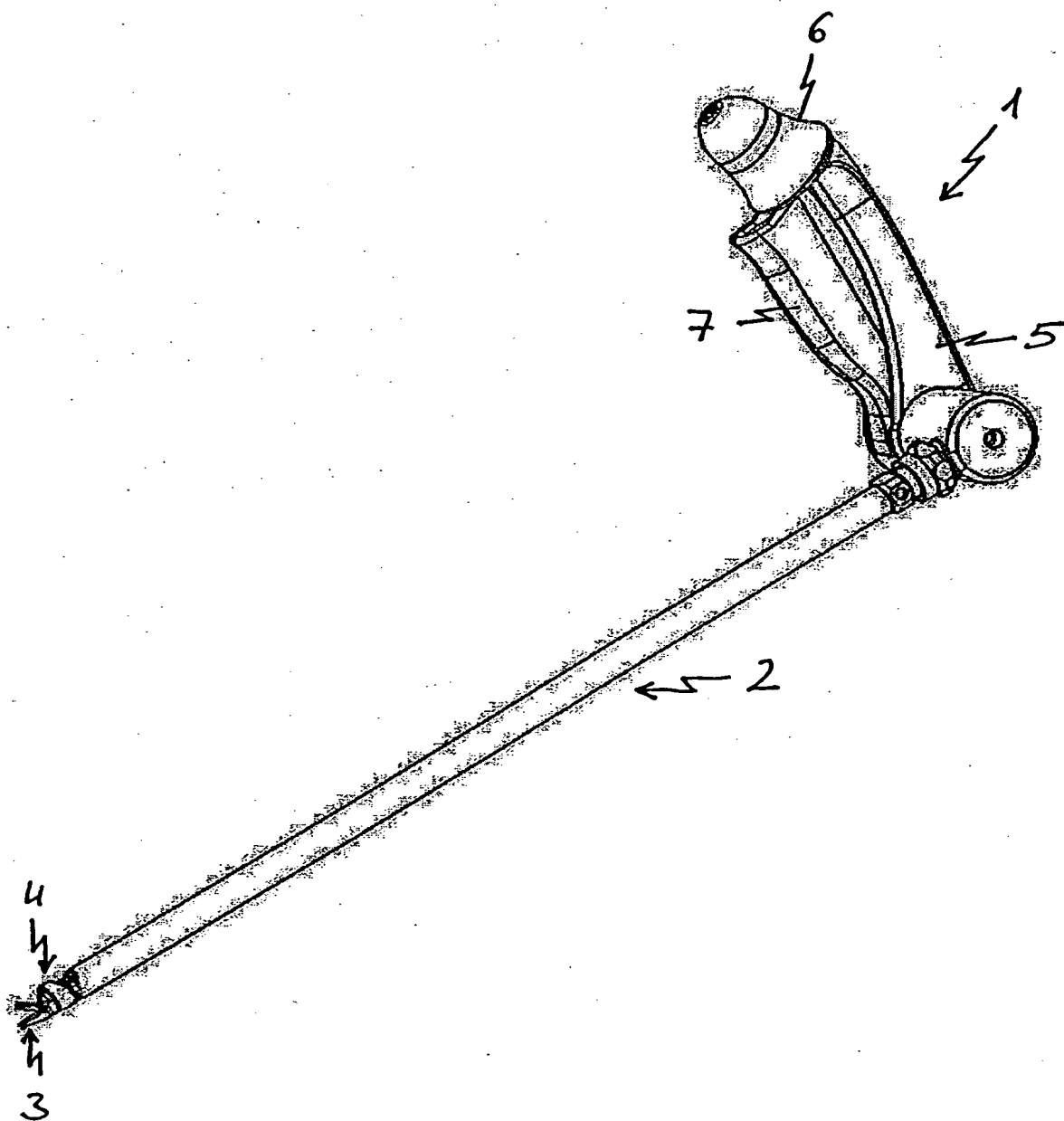


Fig. 2

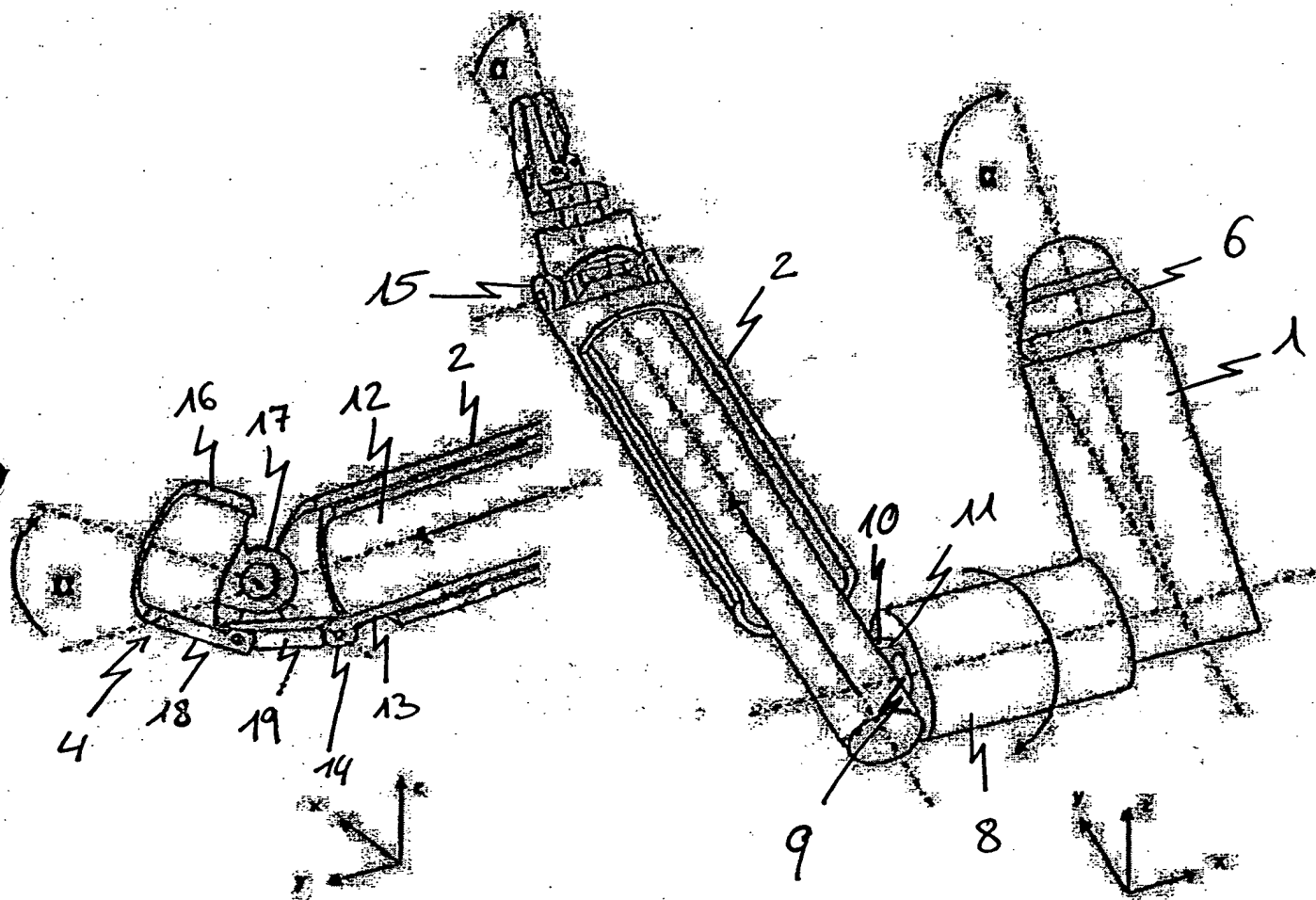


Fig. 3

Fig. 4

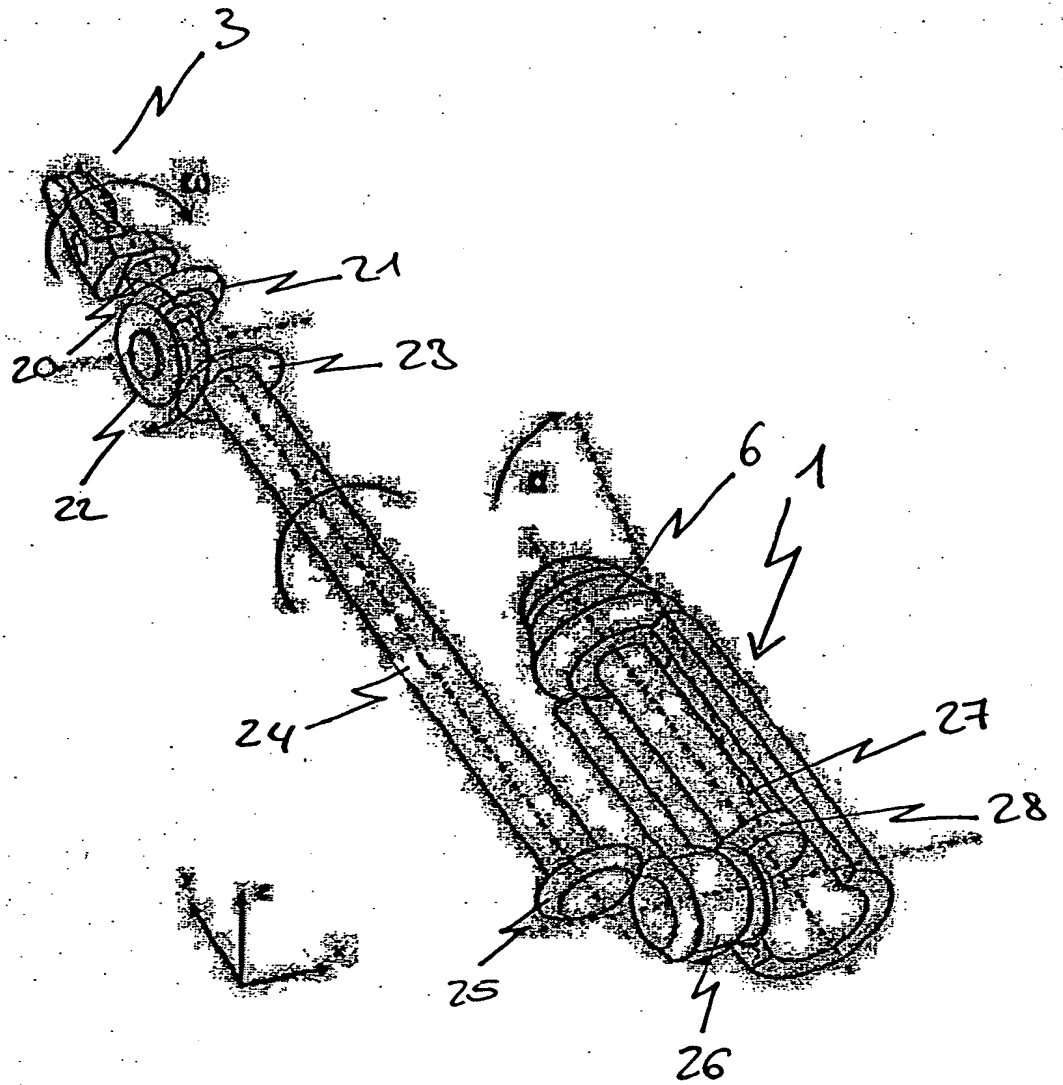
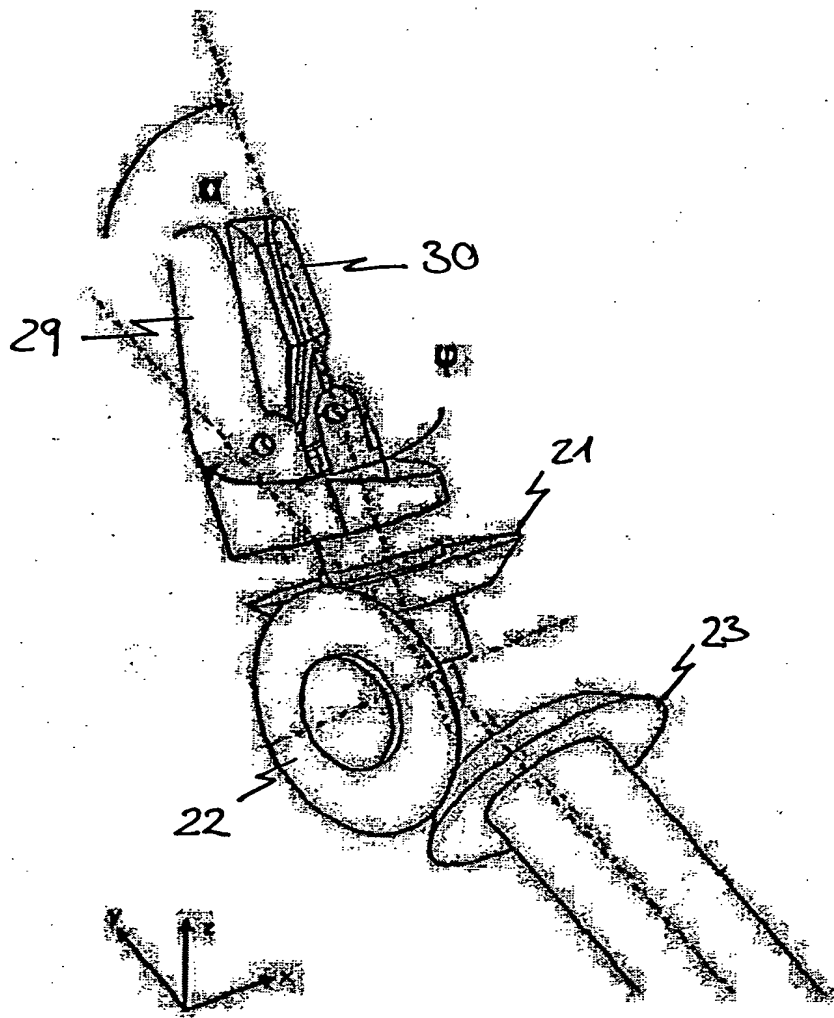


Fig. 5



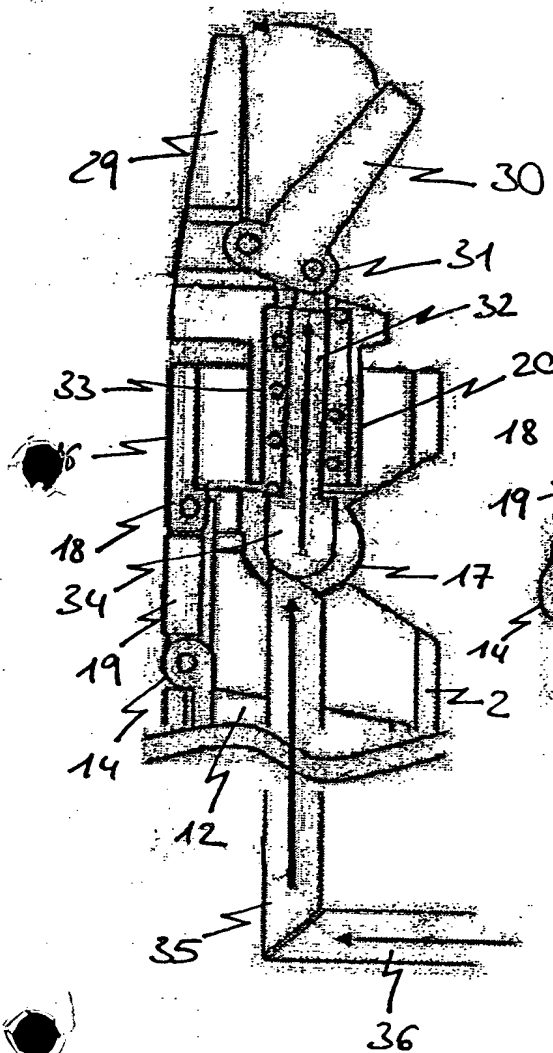


Fig. 6a

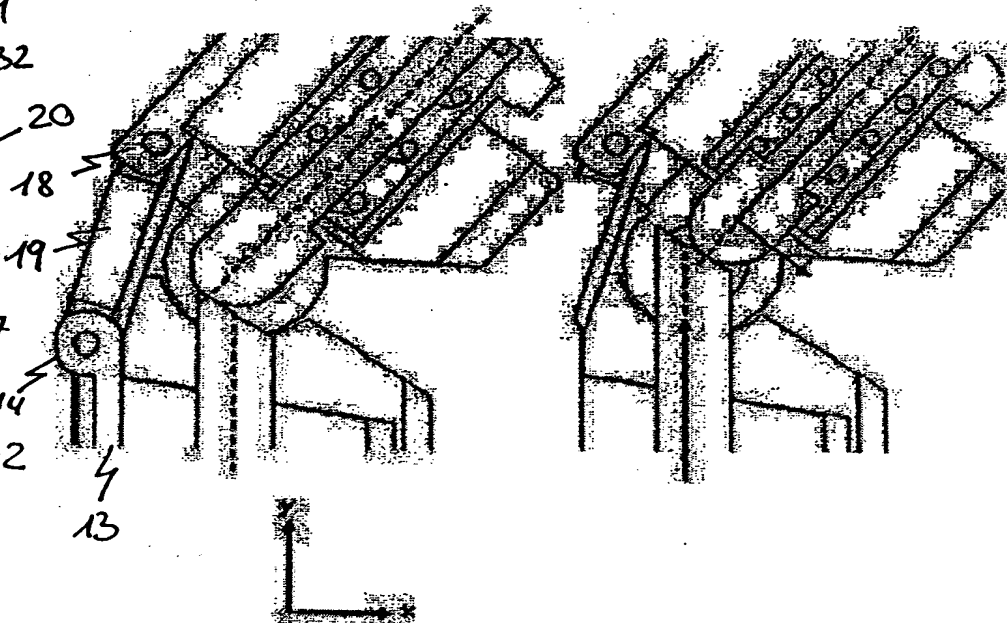


Fig. 6b

Fig. 6c

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☒ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.